# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

## BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

#### 19日本国特許庁

①特許出願公開

### 公開特許公報

昭53-68364

⑤Int. Cl.<sup>2</sup> / F 16 F 15/00 // F 16 F 7/00 識別記号

庁内整理番号 6943—31 6869—31

砂公開 昭和53年(1978) 6月17日

発明の数 1 審査請求 有

(全 10 頁)

#### 69免震装置

②特 願 昭51—143148

②出 願 昭51(1976)11月29日

特許法第30条第1項適用

- (1) 昭和51年6月1日発行「日刊建設産業新聞」に発表
- (2) 昭和51年6月2日発行「日刊建設工業新聞」に発表
- (3) 昭和51年5月30日発行「DYNAMIC FLOOR SYSTEM」に発表
- 仰発 明 者 山下信夫

日野市日野1953番地

⑩発 明 者 安藤隆之

横須賀市ハイランド2の26の14

同 呉服義博

茅ケ崎市鶴ガ台3の5の404

⑪出 願 人 株式会社大林組

大阪市東区京橋3丁目37番地

同 トキコ株式会社

川崎市川崎区富士見1丁目6番

3号

個代 理 人 弁理士 萼優美

外2名

1 発明の名称

免货装载

#### 2. 特許請求の範囲

(1) 基台と、被支持物体が軟體されるべき支持体と、被支持物体が軟體されるべき支持体との関に介接された
服果はねと、基台と支持体との関に介接された
服果はねと、基台と支持体との相対変位を規
制する移動規制機構と、からなり、前配被支持物体の震動
を規制する如く前配基台と支持体とを連結し、
前配支持物体が許容限度以上の實動を受けた
場合には、前配基台と前配支持体との間の連
結ぞ解除する如く構成した免費装置。

#### 3発明の詳細な説明

本発明は、地震など異常な外力から精密機器 等の高価な装置を保護するための免費装置に関する。

今日、コンピュータ、各種側定装置あるいは

電子振散鏡など、いわゆる精密機器の発達は驚異的なものがあり、用途によつては大型化、精密化が更に進んでいる。この大型化、精密化の進行に伴つて験装置の価格も高価なものとなってきている。従つて、地震などの外力により、 機能が震動を受け機能を損なつたり、例えば他端を場合にあつて万一転倒したりすると、その被害は甚大なものとなる。特に高層ビルが多くなり精密機器が機層階内にも設置される機会が多い今日にかいてはその筋質対策は不可欠なものである。

従来、前記機器の防製対策として、機器を金属ばね等の弾性体よりなる支持装置で支持し、 通当な減衰力を付加する方式が関便であり、効果的である。数方式としては、直接機器を支持 装置の上に架設する場合と機器は設置床に直接 軟置し、数設置床そのものを支持装置で支持する場合とがある。

しかしながら何れの場合においても、機器を 弾性支持する場合には、平常時に、作業者が機

・特開 昭53-68364(2)

器の囲りを歩いても、数少ながら重動を生じこの复動は、機器にとつても作業者にとつても不都合なものであつた。

以下本発明を実施例に従つて詳細に説明する。 第1回~第5回は被支持物体に及ぼされる實動 の振唱を検知して作動する必要装置 A を示する のである。

本発明の包裳装置Aは、通常運物の床面上に 量かれる基合1と、被支持物体2が収置される べき支持体3と、基合1と支持体3との間に介 在された無架はね4と、基台1と支持体2との相対変位を規制する移動規制機構5とから構成される。

第1 図において、前配支持体 3 は下方が開放 した断面略コ字状のケース 6 と数ケース 6 の下 端から半径方向に延在したフランジ 7 とで構成 される。

又本実施例ではケース6下端にフランジ7を 設けたが、ケース6の円筒部内厚が厚いもので あれば毎別フランジを設けることなくケース6 の下端をフランジ7に代えることも可能である。

8 はばね力胸整ポルトで、骸ばね力胸整ポルト 8 はケース 6 の頂部 6 2 を貫通して回動自在に設けられている。骸ばね力胸整ポルト 8 はポルト顕都 8 2 と、そのほぼ中央部に半径方向に延在する如く散けられた縁部 8 b から下方に向つて延びる如く散けられたおねじ8 c とを有する。

9 はスペーサで、 数スペーサ 9 は前配ケース 6 の 頂帯6a 上面とポルト農部8aの下面との間に

介装され前配はね力調整ボルト8が軸線方向下方に移動するのを規制する。このスペーサ9と前配はね力調整ボルト8の鍔部8bとの間にケース6の頂部6aが装使されることになる。

10 にはね受けて、該はね受10 は前配ケース 6 の内径よりもやや小なる径の円板でなり、その外局級部に切欠券 10 a を有し、その内局級部で前配はね力調整ボルト 8 のかねじ8c に蝶合されている。

前記基台 1 と該はね受10との間には歴楽はね4が介装されている。数雅架はね4 は所定量組められてそのはね力がはね受10からばね力調整ボルト 8 のの部8bに作用する被支持物体 2 及び支持床面17 等を含む支持体 8 側の荷重を支持する。また該歴架はね4をガイドするために基台 1 には選状突起11が植設されている。

12 はケース6の内側盤6bに設けられたストッパで、該ストッパ12 は前配ばね受10の切欠機10aに合致する如くの形状を呈し、軸方向には相対

変位を許すが前記ばね受10の回転を規制する。

在つてばね力調整ポルト8を右叉は左に回動することにより肢ばね力調整ポルト8とばね受10との間を軸離方向上下に相対変位させることができる。

基台1と支持体3との移動を規制する移動規 制機構5に前にフランジ7に対応して基台1上 に設けられた関体よりなる支え。酸支え動 13及び前にフランジ7との間に介在する移動規 制部材14、及び別強基台1上に植設した機・止 15に満脱可能に一端をとりつけ他端を機・止 15に満脱可能にしたスプリング16からなり 16からなりなが体があるなりないが 体は、移動規制でするが状の球体のがないが たは球体に対する球状の球状である。 なは、球体に対する球状の球状であるが、 たはなが、ないでは球体があるが、 ないる状態があるためには球状である。 後している状態からを 1と支持体3

特開 昭53-6 836 4 (3)

との相対変位の大きさが2 8以上必要であるよ り化設足されている。

向、移動規制部材14の形状は球状に限るととな く、円筒状でも角柱状でも何如なる形状のもの てもよく、喪は、基台1と支持体3との間に介 在されて両者が互いに接近する方向に動く場合 にはこの動きを規削し、両者が互いに服削する 方向に勤く場合にはその推問距離に対応して両 者間から離脱するものであればよい。尚、兼台寺 <del>まには更に供方向の援助に対処する水平ペネー</del> 2桁 はない。次に歴架はね4を基台1上に自由長で 七世示略ナモ後数個取付けることができる。

本発明の実施例は以上述べた構成をとるが以 下作用を述べる。

第2回は本発明党護装置の取付状態を示する ので、以下のべるすべてのメイブのものが適応 されるものであり、免責装置Aは最物の床面X 上に適当数だけ設置され、又支持体3上に支持 床面17が配数されているが、ここで床面入と支 控床面17との間は所定距離4になる如く散定さ れている。 2 は被支持物体で、 該被支持物体 2

は亀算機等からなる精密機器であり、支持床面 17上K製置されている。

ではことで第1凶化示す免買装置を取りつけ る場合について述べる。先づ床面Xに基台1を 製置する。次いで、スプリング16の保止体15へ の取りつけをフリーにした移動規制部材14を、 支え部13に軟織する。移動規制部材14に取付け たスプリング16の一端はフリーの状態にあるの で、この状態で移動規制部材14が移動すること 載せ、その後はね力調整ポルト8と、酸はね力 調整ポルト8の敵下方に媒合されたばね受10と が組み込まれた支持体3のフランジ7が前配移 動規制部材14上に位置する様に設けられる。次 いて支持体3の頂部64上に支持床面17を位置さ せ、ポルト顕那88を支持床面17上に第出させる。 しかるのちに被支持物体2を支持床面17上に取 世する。

この状態では懸架はね4はその長さを締めら れ、発生するばね力が顔配被支持物体2(以下

支持床面の重量を含むりの重量よりも大きくな る様に設定されており、支持体3を上方に持上 け支持体3のフランジ7と移動規制部材14との 間に間隙を生ぜしめる。

次に懸架はねるのはね力を調整する。上記状態 ではケース6の頂部64亿支持床面17及び被支持 物体2の荷重が加えられているので、その摩擦 抵抗によつてはね力調整ポルト8を回動すると、 設はね力調整ポルト8は軸方向に変位せず、ば ね受10かとの回動に伴つて軸方向上下に変位し 得る。この機構を利用して上配状態にある装置 のはね力を具体的には次のように調整する。即 ちポルト頭部82を愚架はねるが伸長する方向、 つまりはね受10が軸線方向上方へ移動するよう に徐々に回動する。回動を続け削配支持体3の フランジ7と移動規制部材14との関膜が零とな つた所つまりフランジ7が移動規制部材14に当 挺した所でその回動を止めると、被支持物体2 の重量と懸架はねるのばね力とがほぼ近似した 値に設定できる。従つて被支持物体2の重量の

大部分を支持するのは歴史ばね4であり、移動 規制部材14は基台1と支持体3との間に介在さ れ、被支持物体2の重量と懸架はね4のばねカ との巻分の荷重を受けることになる。又被支持 物体2の重量と懸架ばね4とのばね力を等しく 設定すると、移動規制部材14には全く力は作用 せず、移動規制部材14は基台1と支持体3との 間に介在され両者の最近方向の移動規模を成す のみである。このように懸架はね4と移動規制 那材14とにより被支持物体2の重量を支持する 場合には、基台1と支持体3とは移動規制部材 14を介して剛体的に結合され、又服果はね4で 被支持物体2を支持する場合には、基台1と支 持体3とは移動規制部材14が支持体3との間に 僅かな隙間をもつて眩懸架はね4によつて弾性 的化粧合されている。

従つて貴動がほとんど作用しない場合におい て、崩者の如く無発ばねるのばね力を設定する と被支持物体2は移動規制部材14によつて関体 支持にかかれ、又使者の如く無果ばね4のばね

特開 昭53-6 836 4 (4)

力を設定すると被支持物体2 は懸架はね4 により弾性支持される。また小さな襲動即ち被支持物体2 が許容し待る震動が作用し被支持物体2 が許容限度内の振幅で震動した場合は両者の設定のいずれにおいても懸架はね4 が移動規制部材14により変位を規制される。

いま被支持物体2が許容限度以上の振幅で震動した場合は移動規制機構5が規制作用を解除する。

即ちその振幅により基台1上の移動規制部材14とケース6のフランジ7の間に所定値即ち2
3以上の間隙が生じこのときスプリング16の力で移動規制部材14を保止体15の方へ引き寄せ、この結果、基台1と支持体3との関体的を連結が解除され被支持物体2は懸架はね4によつて弾性支持されることになる。

この結果、被支持物体2は懸果はね4の震動緩和作用により過大な震動から保護される。なお、この実動は別途緩衝器を併用することにより即刻減衰消散せしめうる。

あるのでその説明を省略する。

更に、本発明の他の実施例を第4図に従つて 説明する。第一の実施例と同じ構成については 同一符号を附し説明を省略する。

この実施例の特徴とするところは、移動規制 部材14にある。すなわち、該移動規制部材14に レバーからなり該レバーの一端は基台1 に揺動 機構にて枢暦されており組織はフランジ7 に当 接しケース6 を支持している。また該移動規制 部材14のR 仅中央部にはスプリンク16が別途框 散されないる。

本実施例において、被支持物体2が許容しうる扱動内では、移動規制の制度を支持を対した。 でよって前述の実施例と同様に被支持部分は全 支持し、許容限度以上の震動を受けた場合はク ース6は上方に浮かび上り、移動規制部材14は 保止体15へ回転者しくは転倒し基台1と支持体 3との連結を解除し、悪架はね4にて前記被支 特物体2は支持される。

第5四は更に他の実施例を示するので、基合1

本発明の他の実施例を集る図に従つて説明す る。前述した実施例と同じ構成については何一 符号を付しその説明を省略する。本奥施例にか いては、フランジ7の移動規制部材14との接触 面は平面とし、これに対向する支えか13化テー パ状の傾斜面を有する凹所 13a を形成し、該凹 所 13 萬内に 球状の剛体である 移動規制部材14 か 飲合されている。何つて懸架はね4のはね力の 設定と関連して駐架はね4のはね荷重を被支持 物体2の重量よりも若干小さく設定した場合に は移動規制部材14化よる制性支持から懸架はね 4 の弾性支持に移行する振幅の大きさは前転回 所 13章 の海の深さ以上に設定され、文融架はね 4 のばね荷薫と破支持物体2の重量を等しく設 足した場合にはスプリング16によつて移動規制 郡材14は図示するどとく凹所 134 の底部から傾 斜面に沿つて浮きあがつているので、数移動規 制部材14の凹所 134 への嵌入魚以上に設定され **3** .

なおその作用については第1実施的と同様で

に柱1aを複数し、内部を中空としたばね力調整ポルト 8 を採用し、中空部8 a内には支え部13 を設け、前配柱1aの上端と、数支え部13 との間に移動規制部材14を包中水平方向に移動させるような力を付与するスプリング16を球体に取付けた構成をとる。なか図示してないがこの構成ではスプリング16の一端は球体に層脱自在であり、さらにはね力調整ポルト 8 の軸頭8 b は取りはずし可能となされている。

住つて本実施例では被支持物体2 化許容限度以上の貨動を受けて、移動規制部材14が支え部13 と柱 1 a との間から離脱しても、外部から簡単に再収付けが出来る。又多質装置の中心に移動規制部材14が設けられているので移動規制部材14が1 個ですむことになる。

をお柱 1a 及び支え部 13 の移動規制部材14当 接面紅平面でも良いが、凹所を設けた方が援助 に対して移動規制部材14が即応しないので譲ま しい。

/ 4

次に係る図ないし第8回は被支持物体に及収される貨物の力を検知して作動する

・質楽置 B
を示するのである。

男も囚にないて21は基台であり、通常建物の 床面X上に置かれている。22は支持体で、鉄支 持体22は小円筒23と、該小円筒23の下方に耐接 等で固治された円板24と、鉄円板24の外周に溶 接等で固着された大円筒24とで形成され、小円 飯23にはその周面を半径方向に貫通する如く二 種類の孔 23a と 23b とが形成されてかり、円板 24化は中心化設けられた貫進孔 24年と同一円角 上に適当散散けられたねじ孔 24b を有している。 26は前記基台21と前記支持体22との間に設けら れた移動規制機構であり、波移動規制機構26に 前記基台21に番接等の手段で固滑された支柱27 と、該支柱27に篏合支持される移動規制部材28 とから成る。支柱27はその軸線方向に延びるね じ孔 2.7a と、軸線に直交する方向に延びる数値 の孔 27b とが形成されている。移動規制部材28 な動からなるものであつて前配 27b のいづれか

上面に接し館端がはね受30の下面 30a に接している。

31 はばね力調整ポルトで、該はね力調整ポルト31 は前配円板24のねじ孔 24b に集合され、そのねじ先端がばね受け30の上面 30b に当接している。

夜つて散魅架はね29のはね力は前配ばね力調整ボルト31を回動して軸線方向に移動することで可能となる。

32 はストッパで、数ストッパ32 は第7 図の部分平面図で示される如く、概ね長方形状をしてかり、中央に真通孔 32 a を有し短い辺の長さは前配小円筒23の内径より小さく小円筒23の上方に軟置した場合に互いに向い合つた円弧空間32か。32 b を形成している。33 はボルトであり、放ボルト33 は前配ストッパ32の資通孔 32 a を押通して支柱27のねじ孔 27 a に集合される如く設けられており、ボルト顕帯 33 a が削配ストッパ32の一面に接し、その集合量により前配ストッパ32を介して基台21と支持体22との距離を規制する

- 化挿入される。

そして移動規制部材28は較孔 27b に中央付近が 嵌合支持され、その両端が小円筒23の孔 23b に 嵌合支持される。従つて基台21と支持体22とは 移動規制機構26を介して連結される。 又移動規 制部材28はその途中に適宜解径部 28m を有し、 所定値以上の力が作用すると、縮径部 28m 部分 がせん断力にて破壊され、移動規制機構26の連 結が解除される如く構成されている。

又図に点級で示す如く支柱27に断面減少部分27cを設け所定領以上の力が作用した場合にに
該支柱27が断面減少部分27cで座屈を生じて破 製し移動規制機構26の連結が解験される如く特 成してもよく、この様に構成すれば移動規制部 材28に相径部28aを設ける必要はない。をか 編径部28a及び断面減少部分27cのせん断及び 座風の背重は後述の被支持物体37の許容限度の 最大値に設定されている。

29は前配基台21と支持体22との関化介装された歴史はねで、鉄懸架はね29は一端が基台21の

如く設けられている。38は被支持物体37が敷置 される支持床面で、数支持床面38は支持体22上 に設置さればね力調整ポルト31を外部に無出させている。

第8 図は他の実施例を示すものであり、前配 実施例と同様のものは同一省号を符す。支持体 22の小円筒23には孔 23m から内方へ延びる中空 軸28 が固着されている。又前配移動規制機構26 の支柱27は孔 27b の代わり通当数の起便部 27d が設けられている。前配中空軸28 内には球体28 m と、被球体 28 m を内方へ付勢するばれ 28 b と故 はね 28 b のばね 力を可変となす如く孔 23 m に数 合されたばれ受け 28 c とが具備されている。前 して移動規制機構26は本実施例では支柱27、中 空軸28、球体 28 m 、ばれ 28 b に で とれたはれ受け 28 c とが具備では支柱27、中 空軸28、球体 28 m がばれ 28 b に で 大力ではれず体 28 m がばれ 28 b に で はかされその球面が前配支柱27の編長部 27d に 当後することで前配蓋台21と支持体22との連結 を行う。

34,35 は取付のためのブラケツトであり、数

ブラケット 34·35 広各々基 台 21 とばね 受 30 と 化 互い 化対向する 様 化散けられている。 36 広 最 衡 器 で、 数 最 衡 器 36 広 前 配 ブラケット 34·35 化 て その 両端 を 支持されて むり、 懸 架 ばね 29 の 貨 動 を 減 表 する ため に 設けられている。

なお、緩衡器36としては油圧緩衝器、コム緩 衡器、摩擦緩衝器等が採用し得るものである。

本発明を貫装置Bは以上述べた如くの構成を とるが、以下作用を述べる。

まず第6図に示す本金賞装置 B を床面 X と支持床面 38との間に取付ける場合につき述べる。移動規制機構 26の移動規制部 村 28 を組み込む以前つまり基合 21 と支持体 22との間の連結を解除した状態で基台 21と支持床面 38 との間隔を所定距離 8 になる様に設定する。この設定はポルト 33 を練出入して調整し B 架は 22 9 及びストッパ 32を介して行う。この場合孔 23 a を孔 27 b のいづれか一に合致せしめる。

次に無限はね29を最大圧縮する様に前記支持 体22の円板24に設けられたばね力調整ポルト31

値な隙間を生じた場合であつて、移動規制部材28が孔23aと孔27aと化当接する様に設定すれば、被支持物体37の重重の大部分を支持するのは整架はね29であり、移動規制部材28は基合21と支持体22との間に介在され、被支持物体37の重量と整架はね29のはね力との差分の荷重を受けることになる。又移動規制部材28が孔23aとれ27aとに遊僚する機に設定すれば被支持物規制部材28は基台21と支持体22との相対変位を削配孔23a,27aとの遊販内に規制するのみである。

その後にストッパ32及びポルト33を取去り取付作業を終了する。

そして移動規制機構26位、被支持物体37に貨 動がほとんど作用しない状態および被支持物体 37に許容限度内の貨動による力しか作用しない 状態では基台21と支持体22との相対変位を規制 する。 徒つてこの状態において動質装置 B は被 支持物体37が歴架はね29により貨動させられる ことを全面的に防止するか或いばこれを極めて を祭入する。

そうすると支持体22には懸架はね29の最大はね 力がばね受30からばね力調整ポルト31を介して 伝達される。との力による支持体の上方への動 きは、前配の如く小円筒23とポルト33の頭との 関にストッパ32が設けられているため、小円筒 23が眩ストッパ32に当接することで規則される。 このようにして基台21と支持床面38の距離8が 設定され、とごで孔 23.8 と孔 27.3 とを貫通して 移動規則部材28を篏合する。その後支持床面28 上に被支持物体37を敷置すると支持体22に荷重 が作用しその状態からはね力調整ポルト31を懸 架ばね29が伸長する方向へ徐々に回動し被支持 物体37の重量と悪架はね29のばね力がほぼ近似 した所つまりストツパ32とポルト33のポルト頭 部 33m の下端との間に僅かな隙間を生じた所で ばね力調整ポルト31の回動を止める。この結果 基台21と支持体22とは移動規制機構26を介して 一体的に連結されるととになる。とのストッパ 32とポルト33のポルト顕都 334 の下端との間に

小さい範囲に規制する。

さて移動規劃機構26 は被支持物体37が許容限 度以上の實施による力を受けた状態では移動規 翻部材28 に設けられた縮径部 28 m がせん断力を 受けて破壊され基台21と支持体22との連結を解 除する。従つてこの状態では被支持物体37 に懸 架ばね29の賃動緩和作用により過大を買動から 保護される。

特開 昭53-6 836 4 (7)

が断面減少部分 27c から座屈してもしくは切断 して支持体22との連結を解除して、被支持物体 37を懸架はね29の震動最和作用により震動から 保養する。

第8図は他の実施例を示すものである。 前述 の構成では移動規制機構26が許容限度以上の力 を受けるとせん断あるいは座屈等の破壊すると いう手段を採用したが、第8図化示す実施例で は被支持物体37化許容限度以上の力を受けた状 題では球体 28m が縮径部 27d から脱し連結が解 除される。従つて上配と何様との過大な力を受 けた場合には歴架はね29で被支持物体87を實動 から保護することができる。

なおとの実施例ではばね受け 28c を回動する ことによりはね 28b のはね力が可変となるので 球体 284 が縮径部 27d に形状依合する際の力が 可変に出来、移動規制機構26が連結作用を解除 する敵定値の変更も比較的容易であり、さらに 再使用も可能である。又本実施例では最衡器36 を取付けているので、農架はね29が貫動最和作用 を開始すると同時に殺衝器36も往復動を開始し 懸架ばね29の震動即ち被支持物件37の震動を速 やかに被変させることができる。

又第9図は更に他の実施例を示すもので、基 台1から低びる中空の柱での上那と中空のはね 力調整ポルト8の上部との間を軸からなる移動 規制部材 14 で連結した構成をとる。

従つて本実施例では《異要量の中心に移動規制 部材 14″が設けられているので移動規制部材14″ が1個ですむことになる。

本発明は以上詳述した如く基台と被支持物体 が軟置される支持体との間に移動規制機構を散 け、該移動規制機構は被支持物体が許容限度内 の震動を受けた場合には基台と支持体との連結 状態を保持してその震動に被支持物体自体が有 する弾性で対処する如く成し、又被支持物体が 許容限度以上の震動を受けた場合には基台と支 持体との連結を解除して被支持物体がはねにて 支持させるどとく灰したので、被支持物体がわ ずかな震動では支持体すなわち床面に対して相

対震動せずに、支持床面がはね作用にてグラグ ラすることがなく支持床面上で作業する作業者 に不都合爻は不快感を与えることはない。爻被 支持物体のみの弾性では耐え得ることが出来な いような震動を受けたときにはばね力が作用し てとれを支持し確実に被支持物体を震動から促 護するととが出来る。

更に上配被支持物体を支持するはねのばねか を可変となし被支持物体の重量が変化した場合 でも容易にそれに対処出来、又支持物体の重量 とばね力とを近似させておくと、移動規制機構 が規制を解除したのちスムーズに懸果ばねのみ の支持に移行できると共に震動が減衰されたの ちても基合と支持床面との間を所定間陥るに保 つことができる。

**爻弗1函、第3個~5個及び第8回で示され** た如く移動規制機構を構成すれば移動規制を解 除する際、せん断又は座層等による破壊すると いう手段を採用しないので再使用が可能である。

更化又第5四、第6回、第8回、第9回、の

様に構成すれば移動規制機構の取付部分が支持 び毎9図の様に構成すれば移動規制部材が包貨 装置の中心に設けられているので一つで良いと いり等数多くの利点を有する。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明党重要量人の報断面図、第2 図は党貫装置の取付状態図、第3回ないし第5 図は他の変形例の部分拡大断面図、第6図は包 慶装置 B の 厳断面図、 第 7 図 に 第 6 図 の 部分平 面図、第8回は他の変形例の凝断面図、第9図 は他の変形例をそれぞれ示す。

1,21 … 基台

2,37 … 被支持物体

3,22…支持体

4.29 … 懸果ばね -

5,26 … 移動規劃機構

8.31 … ばね力調整ポルト

9 …スペーサ

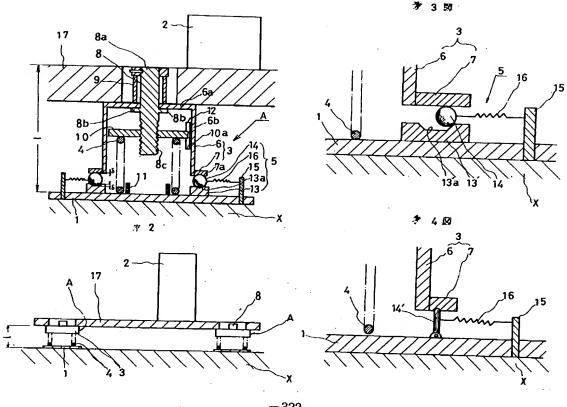
10,30 … はね受

10 = … 切欠票 12 …ストッパ 11 … 康状突起 13 …支之部

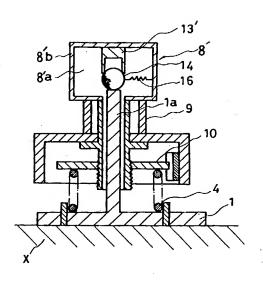
14,28 … 移動規制部材 15 … 係止体

16 … スプリング

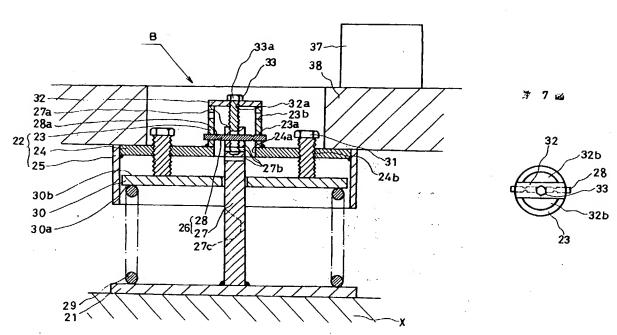
17,38 -- 支持床面

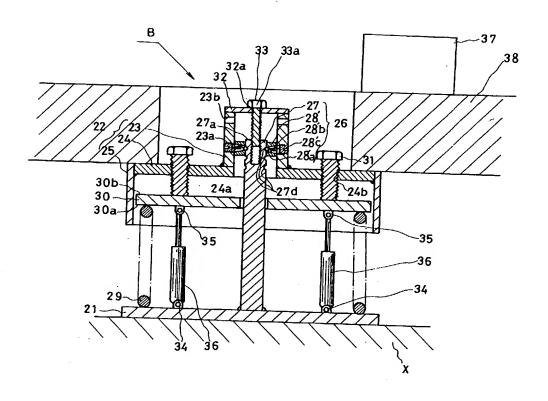


**≯** 5 Ø



★ 6 图





\* 9 🛭

